
SH7268/SH7269グループ

R01AN0939JJ0100

Rev.1.00

2012.02.03

I²C バスインタフェース 3

クロック同期式シリアルフォーマットを使用したマスタ送受信例

要旨

本アプリケーションノートでは、SH7269のI²C バスインタフェース 3（以下、IIC3）が持つクロック同期式シリアルフォーマットの使用方法について説明します。

対象デバイス

SH7268/SH7269

以下、総称して「SH7269」として説明します。

本アプリケーションノートを他のマイコンへ適用する場合、そのマイコンの仕様にあわせて変更し、十分評価してください。

目次

1. 仕様.....	3
2. 動作確認条件	4
3. 関連アプリケーションノート	4
4. ハードウェア説明	5
4.1 ハードウェア構成例	5
4.2 使用端子一覧	5
5. ソフトウェア説明	6
5.1 動作概要	6
5.2 ファイル構成	7
5.3 定数一覧	8
5.4 変数一覧	8
5.5 関数一覧	8
5.6 関数仕様	9
5.7 フローチャート.....	11
5.7.1 メイン処理.....	11
5.7.2 IIC3 初期化处理	12
5.7.3 データ受信処理	13
5.7.4 データ送信処理	14
6. サンプルコード.....	15
7. 参考ドキュメント	15

1. 仕様

SH7269を、クロック同期式シリアル通信のマスタデバイスに設定し、データを送受信します。シリアル通信には、IIC3 のクロック同期式シリアルフォーマット機能を使用します。クロック信号 (SCK) は、対応できる最大周波数の 757.5kHz (P0 ϕ =33.33MHz 時) を出力します。割り込みは使用しません。なお、IIC3 は、データ信号を 1 本 (SDA 端子) しか持たないため、半二重動作でデータを転送します。

表 1.1に使用する周辺機能と用途を、図 1.1に動作概要を示します。

表 1.1 使用する周辺機能と用途

周辺機能	用途
I ² C バスインタフェース 3	クロック同期式シリアル通信 (マスタデバイス)

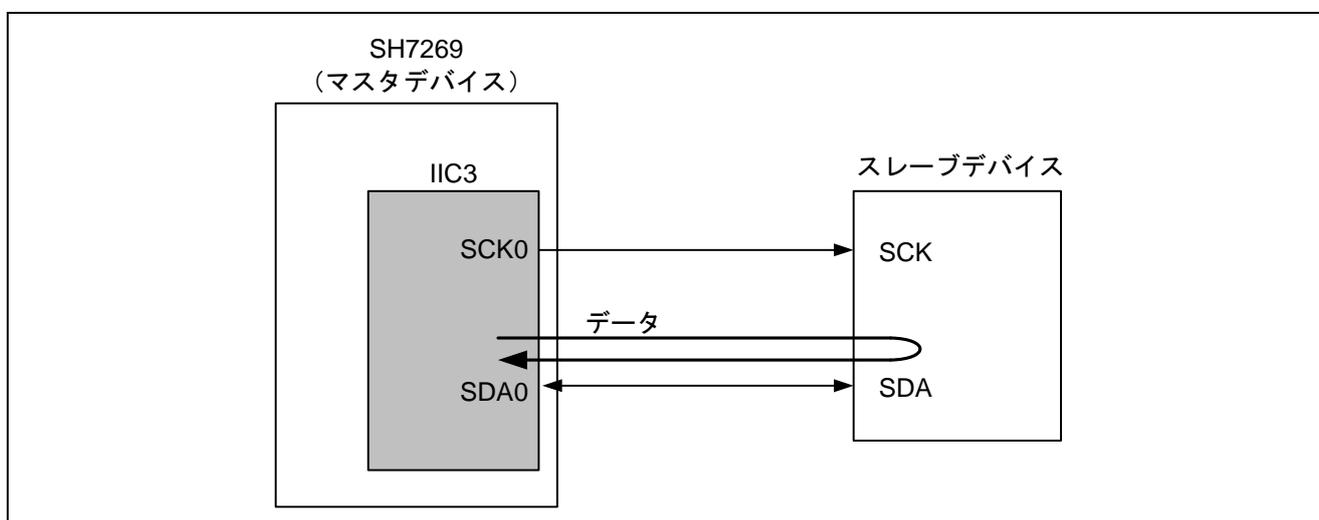


図 1.1 動作概要

2. 動作確認条件

本アプリケーションノートのサンプルコードは、下記の条件で動作を確認しています。

表 2.1 動作確認条件

項目	内容
使用マイコン	SH7269
動作周波数	<ul style="list-style-type: none"> • CPU 内部クロック (Iφ) : 266.67MHz • 内部クロック (Bφ) : 133.33MHz • 周辺クロック 1 (P1φ) : 66.67MHz • 周辺クロック 0 (P0φ) : 33.33MHz • SCK クロック : 757.5kHz
動作電圧	<ul style="list-style-type: none"> • PVcc : 3.3V • Vcc : 1.25V
統合開発環境	ルネサス エレクトロニクス製 High-performance Embedded Workshop Ver.4.07.00
C コンパイラ	ルネサス エレクトロニクス製 SuperH RISC engine ファミリ C/C++コンパイラパッケージ Ver.9.03 Release02
	コンパイラオプション -cpu=sh2afpu -fpu=single -include="\$(WORKSPDIR)¥inc" -object="\$(CONFIGDIR)¥\$(FILELEAF).obj" -debug -gbr=auto -chgincpath -errorpath -global_volatile=0 -opt_range=all -infinite_loop=0 -del_vacant_loop=0 -struct_alloc=1 -nologo
動作モード	ブートモード 0 (CS0 空間に接続したバス幅 16 ビットのメモリからブート)
サンプルコードのバージョン	1.00
使用ボード	ルネサス エレクトロニクス製 SH7269CPU ボード (型番 : R0K572690C000BR)
使用デバイス	スレーブデバイス (クロック同期式シリアル通信) メーカー : ルネサス エレクトロニクス 型名 : R5S72643

3. 関連アプリケーションノート

本アプリケーションノートに関連するアプリケーションノートを以下に示します。併せて参照してください。

- SH7262/SH7264 グループ 初期設定例 (RJJ06B0998)

4. ハードウェア説明

4.1 ハードウェア構成例

図 4.1にIIC3 を使用したスレーブデバイスとの接続例を示します。

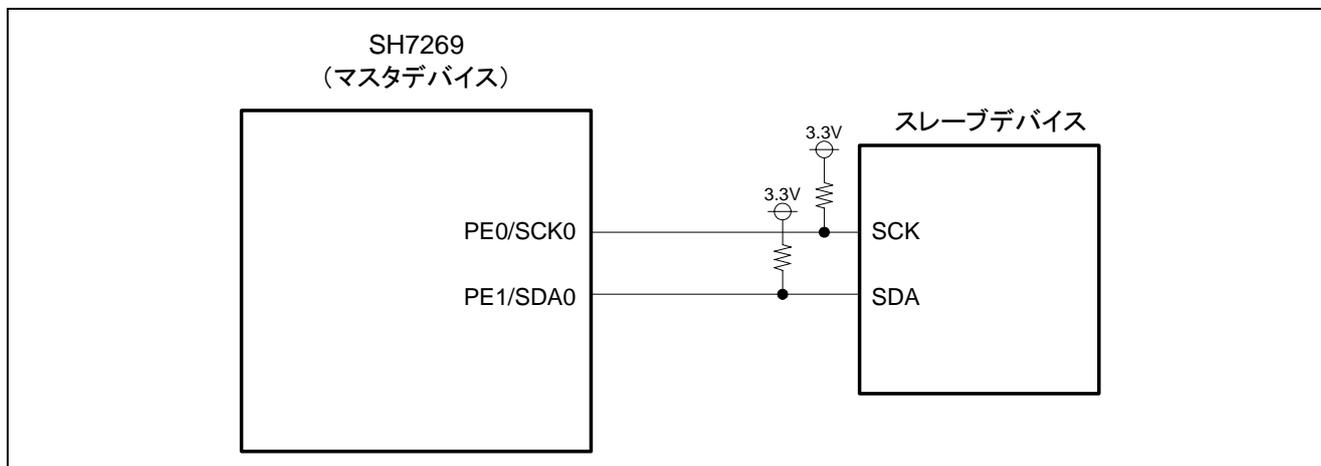


図 4.1 IIC3 を使用したスレーブデバイスとの接続例

4.2 使用端子一覧

表 4.1に使用端子と機能を示します。

表 4.1 使用端子と機能

端子名	入出力	内容
PE0/SCK0	出力	クロック同期式シリアル通信のクロック出力
PE1/SDA0	入出力	クロック同期式シリアル通信のデータ入出力

5. ソフトウェア説明

5.1 動作概要

図 5.1にスレーブデバイスとの通信シーケンスを示します。

サンプルコードでは、IIC3 をクロック同期式シリアルフォーマットに設定して、マスタ送信およびマスタ受信を行います。初めに 10 バイトのテストデータ送信を行い、次に 10 バイトのテストデータ受信を行います。以後、送信と受信を交互に繰り返します。

マスタ側がデータを送信する前に、スレーブ側はデータを受信できる状態にしておいてください。

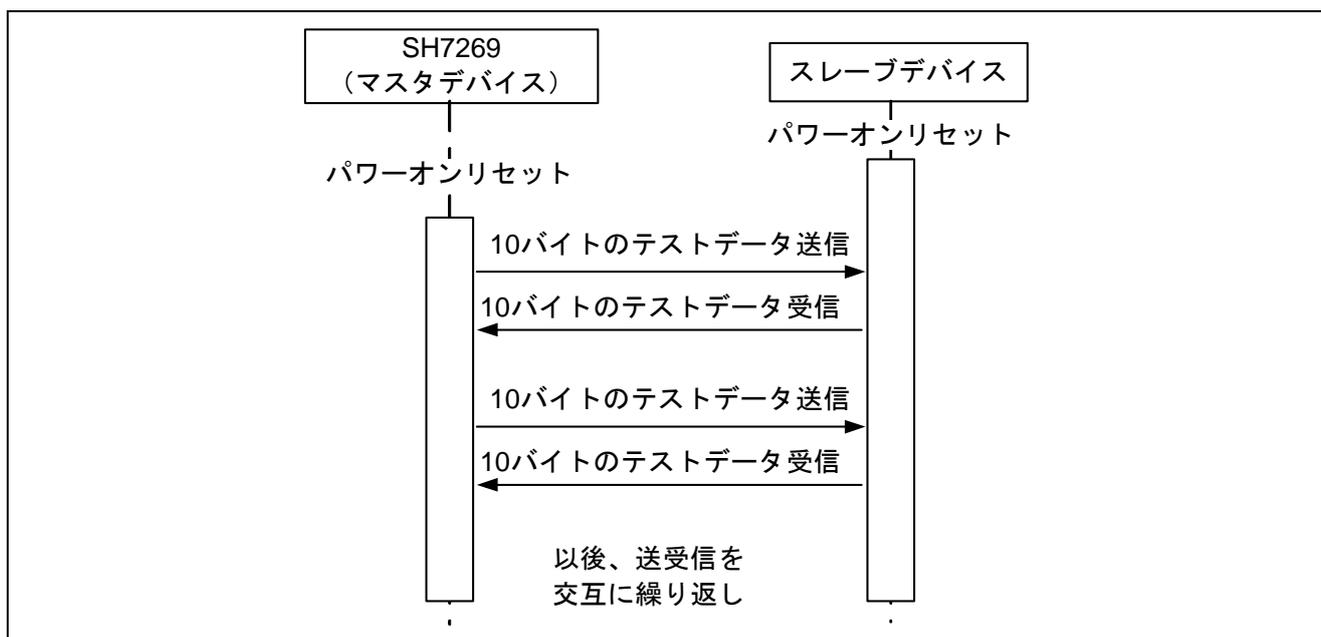


図 5.1 スレーブデバイスとの通信シーケンス

5.2 ファイル構成

表 5.1にサンプルコードで使用するファイルを示します。なお、統合開発環境で自動生成されるファイルは除きます。

表 5.1 ファイル構成

ファイル名	概要	備考
main.c	メイン関数	
iic3.c	IIC3 のクロック同期式シリアルフォーマットを使用した転送制御	マスタモード/スレーブモードの両モード対応版 (io_iic3_clksync_init 関数の引数で指定します。)
iic3.h	iic3.c インタフェース定義	

5.3 定数一覧

表 5.2、表 5.3にサンプルコードで使用する定数および列挙型定数を示します。

表 5.2 サンプルコードで使用する定数

定数名	設定値	内容
IIC3_MEMSIZE	10	送受信バッファのサイズ (バイト)

表 5.3 サンプルコードで使用する列挙型定数

型	定数名	設定値	内容
ecode_t	E_ERR	-1	エラー終了を示すリターン値
	E_OK	0	正常終了を示すリターン値
device_t	IIC3_MASTER	0	マスタデバイス
	IIC3_SLAVE	1	スレーブデバイス

5.4 変数一覧

表 5.4にサンプルコードで使用する static 型変数を示します。

表 5.4 サンプルコードで使用する static 型変数

型	変数名	内容	使用関数
static uint8_t	rx_buf[IIC3_MEMSIZE]	受信バッファ	main.c
static uint8_t	mst_test_data[IIC3_MEMSIZE]	マスタの送信データ	main.c
static device_t	device_mode	動作モード (マスタまたはスレーブ)	iic3.c

5.5 関数一覧

表 5.5にサンプルコードで使用する関数を示します。

表 5.5 サンプルコードで使用する関数

関数名	説明
main	メイン処理
io_iic3_clksync_init	IIC3 の初期設定 (クロック同期式シリアルフォーマット使用)
io_iic3_clksync_rx	IIC3 の受信処理 (クロック同期式シリアルフォーマット使用)
io_iic3_clksync_tx	IIC3 の送信処理 (クロック同期式シリアルフォーマット使用)

5.6 関数仕様

サンプルコードの関数仕様を示します。

main	
概要	メイン処理
ヘッダ	iic3.h
宣言	void main(void);
説明	IIC3 をクロック同期式シリアルフォーマットに設定して、マスタ送信およびマスタ受信を行います。初めに 10 バイトのテストデータ送信を行い、次に 10 バイトのテストデータ受信を行います。以後、送信と受信を交互に繰り返します。
引数	なし
リターン値	なし

io_iic3_clksync_init	
概要	IIC3 の初期設定（クロック同期式シリアルフォーマット使用）
ヘッダ	iic3.h、iodefine.h
宣言	ecode_t io_iic3_clksync_init (device_t mode);
説明	IIC3 の初期設定を行います。 クロック同期式シリアルフォーマットを使用して転送を行うための基本設定を行います。マスタモードで転送を行う場合は、引数 mode に IIC3_MASTER を設定してください。また、スレーブモードで転送を行う場合は、IIC3_SLAVE を設定してください。
引数	device_t mode : 設定する動作モード（マスタまたはスレーブ）
リターン値	E_OK : 正常終了

io_iic3_clksync_rx	
概要	IIC3 の受信処理（クロック同期式シリアルフォーマット使用）
ヘッダ	iic3.h、iodefine.h
宣言	ecode_t io_iic3_clksync_rx(uint8_t *buf, int32_t size);
説明	IIC3 のクロック同期式シリアルフォーマットを使用したデータ受信を行います。変数 device_mode が、IIC3_MASTER の場合はマスタ受信、IIC3_SLAVE の場合はスレーブ受信を行います。マスタ受信を選択すると SCL 端子からクロックを出力します。受信データは、引数 buf で指定したアドレスから引数 size で指定したバイト数分の領域に格納され、全てのデータ転送が完了すると処理を終了します。
引数	uint8_t *buf : 受信データの先頭アドレス int32_t size : 受信バイト数
リターン値	E_OK : 正常終了

io_iic3_clksync_tx

概要	IIC3 の送信処理（クロック同期式シリアルフォーマット使用）	
ヘッダ	iic3.h、iodefine.h	
宣言	ecode_t io_iic3_clksync_tx(uint8_t *buf, int32_t size);	
説明	IIC3 のクロック同期式シリアルフォーマットを使用したデータ送信を行います。変数 device_mode が、IIC3_MASTER の場合はマスタ送信、IIC3_SLAVE の場合はスレーブ送信を行います。マスタ送信を選択すると SCL 端子からクロックを出力します。送信データは、引数 buf で指定したアドレスから引数 size で指定したバイト数分のデータが使用され、全てのデータ転送が完了すると処理を終了します。	
引数	uint8_t *buf	: 送信データの先頭アドレス
	int32_t size	: 送信バイト数
リターン値	E_OK : 正常終了	

5.7 フローチャート

5.7.1 メイン処理

図 5.2にメイン処理のフローチャートを示します。

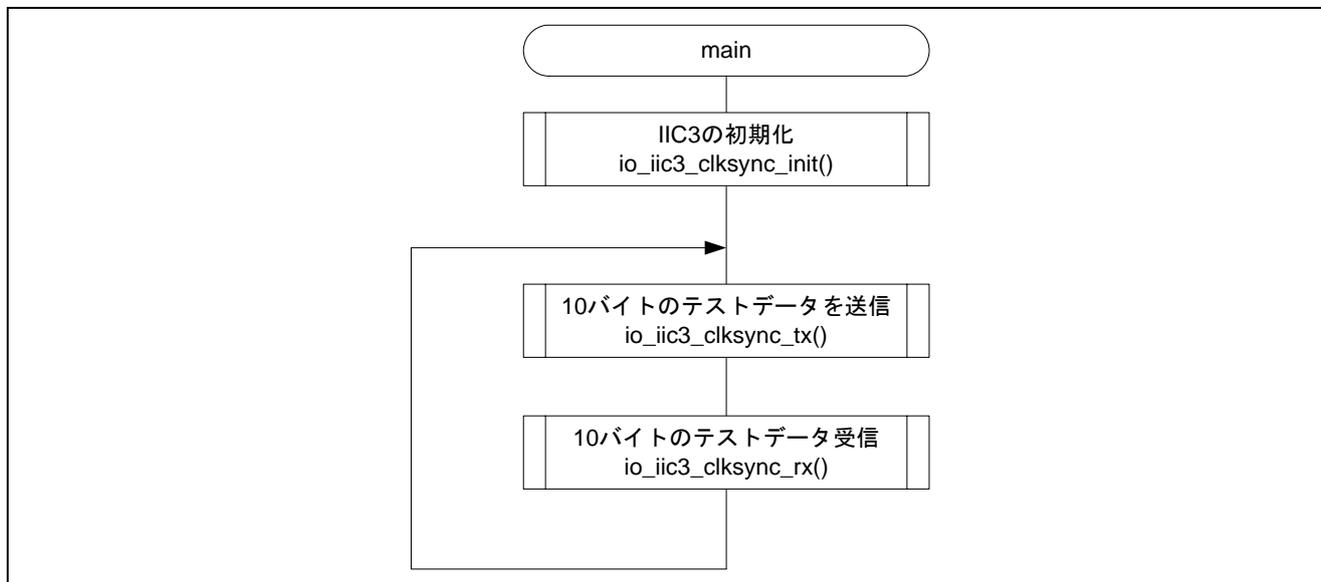


図 5.2 メイン処理

5.7.2 IIC3 初期化処理

図 5.3にIIC3 初期化処理のフローチャートを示します。

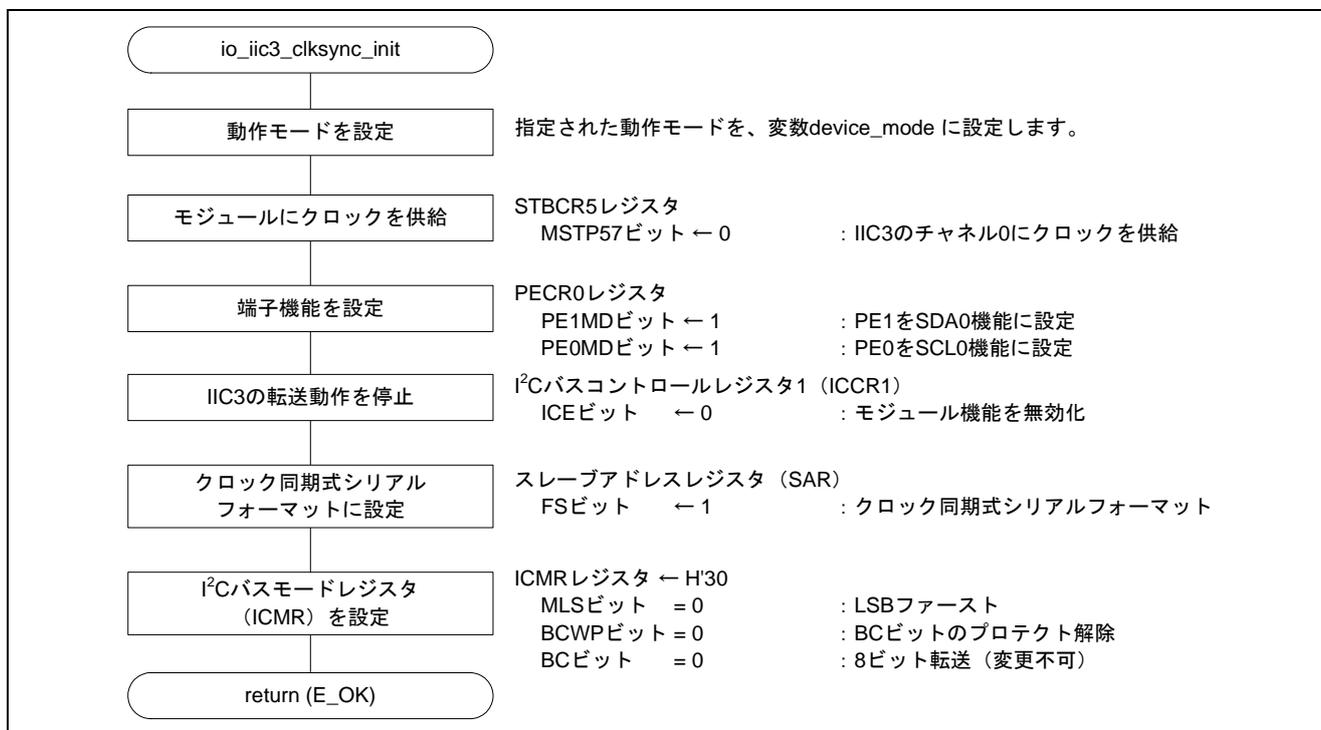


図 5.3 IIC3 初期化処理

5.7.3 データ受信処理

図 5.4にデータ受信処理のフローチャートを示します。

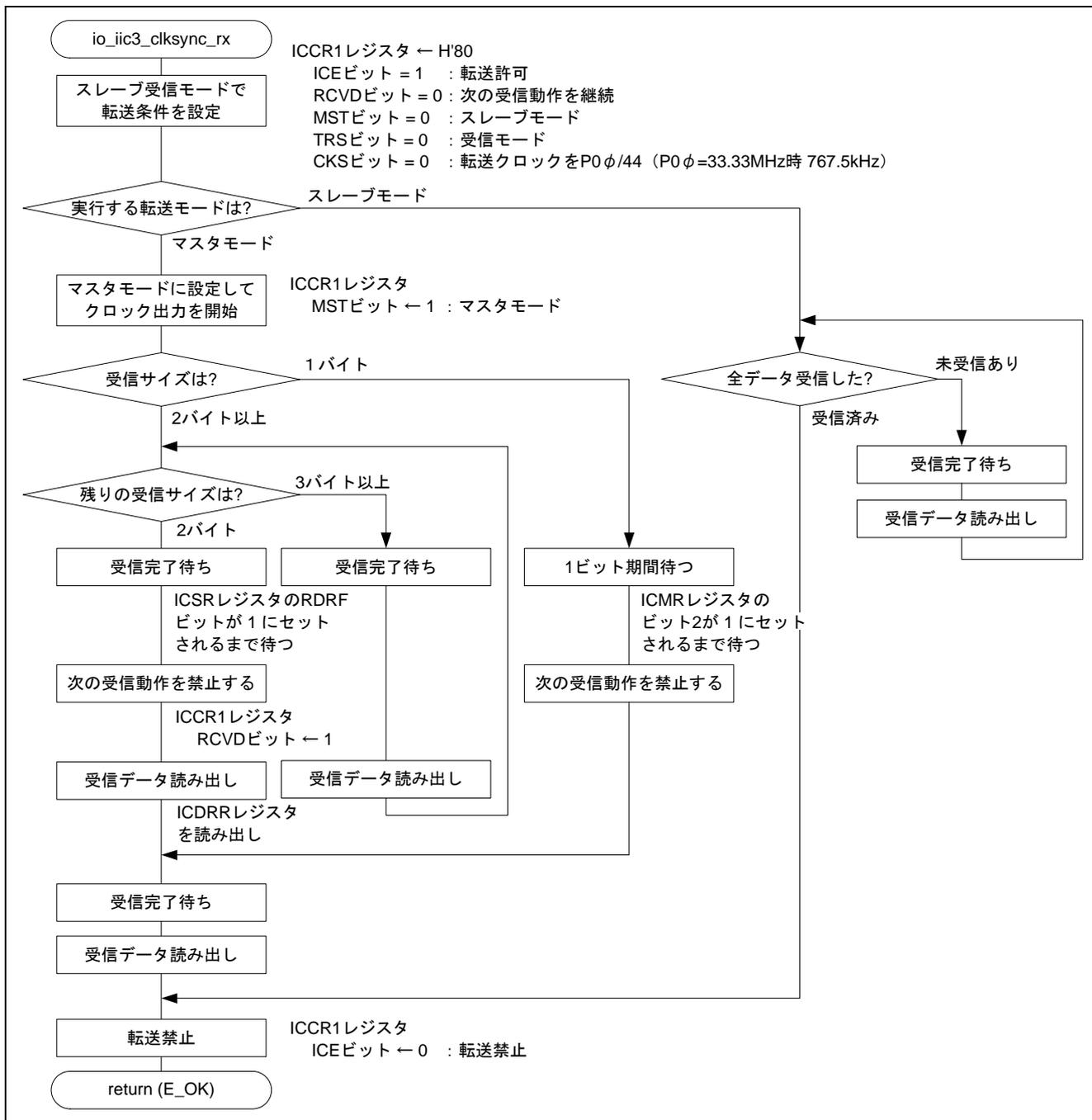


図 5.4 データ受信処理

5.7.4 データ送信処理

図 5.5にデータ送信処理のフローチャートを示します。

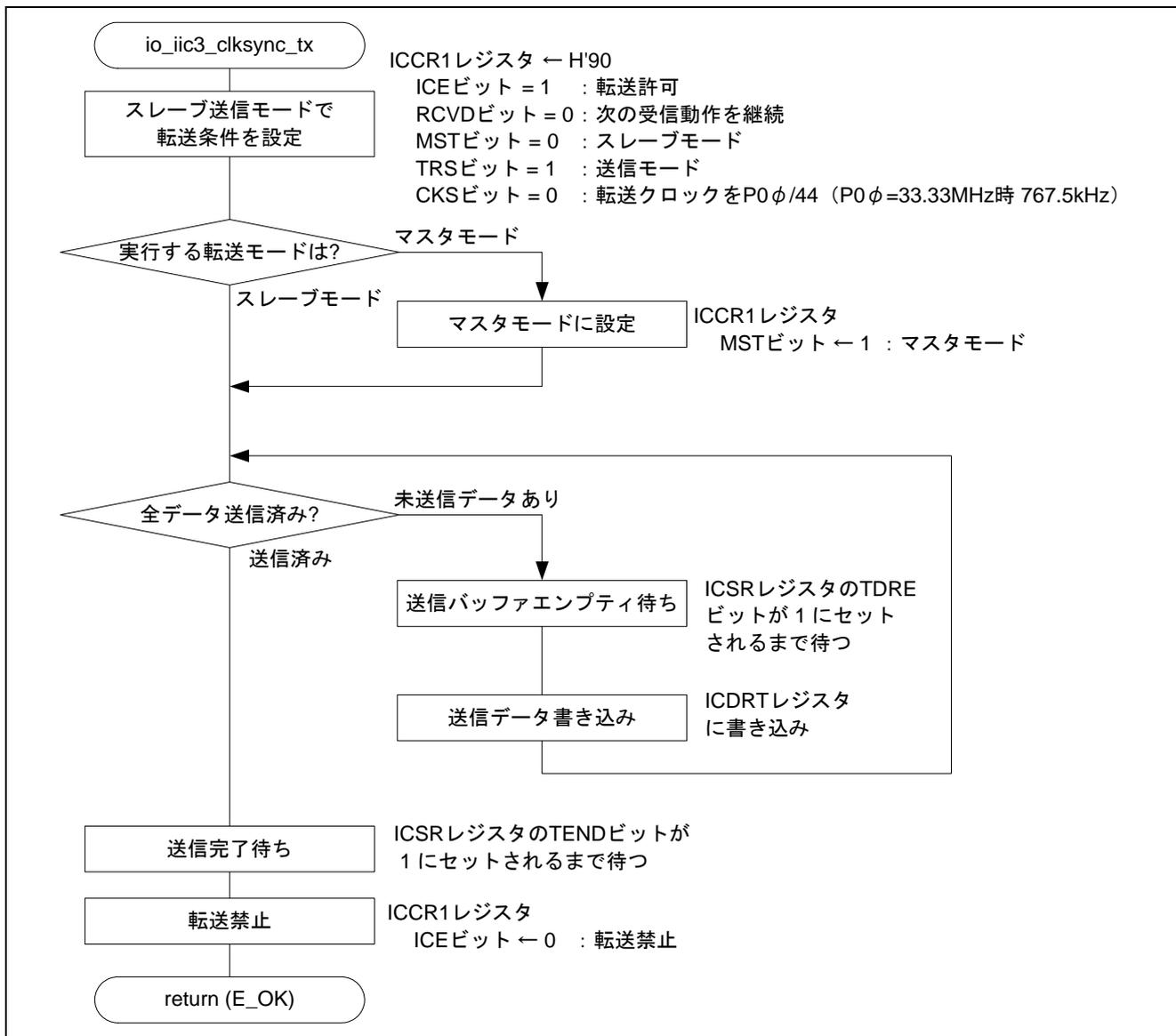


図 5.5 データ送信処理

6. サンプルコード

サンプルコードは、ルネサス エレクトロニクスホームページから入手してください。

7. 参考ドキュメント

ハードウェアマニュアル

SH7268/SH7269グループ ユーザーズマニュアル ハードウェア Rev.1.00

(最新版をルネサス エレクトロニクスホームページから入手してください。)

テクニカルアップデート/テクニカルニュース

(最新の情報をルネサス エレクトロニクスホームページから入手してください。)

C コンパイラマニュアル

SuperH RISC engine ファミリ C/C++コンパイラパッケージ V.9.04

C コンパイラユーザーズマニュアル Rev.1.01

(最新版をルネサス エレクトロニクスホームページから入手してください。)

ホームページとサポート窓口

ルネサス エレクトロニクスホームページ

<http://japan.renesas.com>

お問合せ先

<http://japan.renesas.com/inquiry>

改訂記録	SH7268/SH7269 グループ アプリケーションノート I I Cバス インタフェース3 クロック同期式シリアルフォーマットを使用し たマスタ送受信例
------	--

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
1.00	2012.02.03	—	初版発行

すべての商標および登録商標は、それぞれの所有者に帰属します。

製品ご使用上の注意事項

ここでは、マイコン製品全体に適用する「使用上の注意事項」について説明します。個別の使用上の注意事項については、本文を参照してください。なお、本マニュアルの本文と異なる記載がある場合は、本文の記載が優先するものとします。

1. 未使用端子の処理

【注意】未使用端子は、本文の「未使用端子の処理」に従って処理してください。

CMOS製品の入力端子のインピーダンスは、一般に、ハイインピーダンスとなっています。未使用端子を開放状態で動作させると、誘導現象により、LSI周辺のノイズが印加され、LSI内部で貫通電流が流れたり、入力信号と認識されて誤動作を起こす恐れがあります。未使用端子は、本文「未使用端子の処理」で説明する指示に従い処理してください。

2. 電源投入時の処置

【注意】電源投入時は、製品の状態は不定です。

電源投入時には、LSIの内部回路の状態は不確定であり、レジスタの設定や各端子の状態は不定です。外部リセット端子でリセットする製品の場合、電源投入からリセットが有効になるまでの期間、端子の状態は保証できません。

同様に、内蔵パワーオンリセット機能を使用してリセットする製品の場合、電源投入からリセットのかかる一定電圧に達するまでの期間、端子の状態は保証できません。

3. リザーブアドレスのアクセス禁止

【注意】リザーブアドレスのアクセスを禁止します。

アドレス領域には、将来の機能拡張用に割り付けられているリザーブアドレスがあります。これらのアドレスをアクセスしたときの動作については、保証できませんので、アクセスしないようにしてください。

4. クロックについて

【注意】リセット時は、クロックが安定した後、リセットを解除してください。

プログラム実行中のクロック切り替え時は、切り替え先クロックが安定した後に切り替えてください。リセット時、外部発振子（または外部発振回路）を用いたクロックで動作を開始するシステムでは、クロックが十分安定した後、リセットを解除してください。また、プログラムの途中で外部発振子（または外部発振回路）を用いたクロックに切り替える場合は、切り替え先のクロックが十分安定してから切り替えてください。

5. 製品間の相違について

【注意】型名の異なる製品に変更する場合は、事前に問題ないことをご確認下さい。

同じグループのマイコンでも型名が違っていると、内部メモリ、レイアウトパターンの相違などにより、特性が異なる場合があります。型名の異なる製品に変更する場合は、製品型名ごとにシステム評価試験を実施してください。

ご注意書き

1. 本資料に記載されている内容は本資料発行時点のものであり、予告なく変更することがあります。当社製品のご購入およびご使用にあたりましては、事前に当社営業窓口で最新の情報をご確認いただきますとともに、当社ホームページなどを通じて公開される情報に常にご注意ください。
2. 本資料に記載された当社製品および技術情報の使用に関連し発生した第三者の特許権、著作権その他の知的財産権の侵害等に関し、当社は、一切その責任を負いません。当社は、本資料に基づき当社または第三者の特許権、著作権その他の知的財産権を何ら許諾するものではありません。
3. 当社製品を改造、改変、複製等しないでください。
4. 本資料に記載された回路、ソフトウェアおよびこれらに関連する情報は、半導体製品の動作例、応用例を説明するものです。お客様の機器の設計において、回路、ソフトウェアおよびこれらに関連する情報を使用する場合には、お客様の責任において行ってください。これらの使用に起因しお客様または第三者に生じた損害に関し、当社は、一切その責任を負いません。
5. 輸出に際しては、「外国為替及び外国貿易法」その他輸出関連法令を遵守し、かかる法令の定めるところにより必要な手続きを行ってください。本資料に記載されている当社製品および技術を大量破壊兵器の開発等の目的、軍事利用の目的その他軍事用途の目的で使用しないでください。また、当社製品および技術を国内外の法令および規則により製造・使用・販売を禁止されている機器に使用することができません。
6. 本資料に記載されている情報は、正確を期すため慎重に作成したのですが、誤りがないことを保証するものではありません。万一、本資料に記載されている情報の誤りに起因する損害がお客様に生じた場合においても、当社は、一切その責任を負いません。
7. 当社は、当社製品の品質水準を「標準水準」、「高品質水準」および「特定水準」に分類しております。また、各品質水準は、以下に示す用途に製品が使われることを意図しておりますので、当社製品の品質水準をご確認ください。お客様は、当社の文書による事前の承諾を得ることなく、「特定水準」に分類された用途に当社製品を使用することができません。また、お客様は、当社の文書による事前の承諾を得ることなく、意図されていない用途に当社製品を使用することができません。当社の文書による事前の承諾を得ることなく、「特定水準」に分類された用途または意図されていない用途に当社製品を使用したことによりお客様または第三者に生じた損害等に関し、当社は、一切その責任を負いません。なお、当社製品のデータ・シート、データ・ブック等の資料で特に品質水準の表示がない場合は、標準水準製品であることを表します。
標準水準： コンピュータ、OA機器、通信機器、計測機器、AV機器、家電、工作機械、パーソナル機器、産業用ロボット
高品質水準： 輸送機器（自動車、電車、船舶等）、交通用信号機器、防災・防犯装置、各種安全装置、生命維持を目的として設計されていない医療機器（厚生労働省定義の管理医療機器に相当）
特定水準： 航空機器、航空宇宙機器、海中継機器、原子力制御システム、生命維持のための医療機器（生命維持装置、人体に埋め込み使用するもの、治療行為（患部切り出し等）を行うもの、その他直接人命に影響を与えるもの）（厚生労働省定義の高度管理医療機器に相当）またはシステム等
8. 本資料に記載された当社製品のご使用につき、特に、最大定格、動作電源電圧範囲、放熱特性、実装条件その他諸条件につきましては、当社保証範囲内でご使用ください。当社保証範囲を超えて当社製品をご使用された場合の故障および事故につきましては、当社は、一切その責任を負いません。
9. 当社は、当社製品の品質および信頼性の向上に努めておりますが、半導体製品はある確率で故障が発生したり、使用条件によっては誤動作したりする場合があります。また、当社製品は耐放射線設計については行っておりません。当社製品の故障または誤動作が生じた場合も、人身事故、火災事故、社会的損害などを生じさせないようお客様の責任において冗長設計、延焼対策設計、誤動作防止設計等の安全設計およびエージング処理等、機器またはシステムとしての出荷保証をお願いいたします。特に、マイコンソフトウェアは、単独での検証は困難なため、お客様が製造された最終の機器・システムとしての安全検証をお願いいたします。
10. 当社製品の環境適合性等、詳細につきましては製品個別に必ず当社営業窓口までお問合せください。ご使用に際しては、特定の物質の含有・使用を規制するRoHS指令等、適用される環境関連法令を十分調査のうえ、かかる法令に適合するようご使用ください。お客様がかかる法令を遵守しないことにより生じた損害に関し、当社は、一切その責任を負いません。
11. 本資料の全部または一部を当社の文書による事前の承諾を得ることなく転載または複製することを固くお断りいたします。
12. 本資料に関する詳細についてのお問い合わせその他お気付きの点等がございましたら当社営業窓口までご照会ください。

- 注1. 本資料において使用されている「当社」とは、ルネサス エレクトロニクス株式会社およびルネサス エレクトロニクス株式会社とその総株主の議決権の過半数を直接または間接に保有する会社をいいます。
- 注2. 本資料において使用されている「当社製品」とは、注1において定義された当社の開発、製造製品をいいます。



ルネサスエレクトロニクス株式会社

■営業お問合せ窓口

<http://www.renesas.com>

※営業お問合せ窓口の住所・電話番号は変更になることがあります。最新情報につきましては、弊社ホームページをご覧ください。

ルネサス エレクトロニクス販売株式会社 〒100-0004 千代田区大手町2-6-2（日本ビル）

(03)5201-5307

■技術的なお問合せおよび資料のご請求は下記へどうぞ。
総合お問合せ窓口：<http://japan.renesas.com/inquiry>